CLIPPEDIMAGE= JP406217478A

PAT-NO: JP406217478A

DOCUMENT-IDENTIFIER: JP 06217478 A TITLE: PERMANENT MAGNET TYPE MOTOR

PUBN-DATE: August 5, 1994

INVENTOR-INFORMATION:

NAME

NITTA, ISAMU

TANIMOTO, SHIGEYA

ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME

TOSHIBA CORP

COUNTRY

N/A

APPL-NO: JP05006493

APPL-DATE: January 19, 1993

INT-CL_(IPC): H02K001/27
US-CL-CURRENT: 310/218

ABSTRACT:

PURPOSE: To suppress cogging torque by arching the inner face of a permanent

magnet, setting the ratio of thickness in the radial direction between the pole

border part and the pole center part of the permanent magnet within a specific

range, and curving the outer face of the permanent magnet specifically.

CONSTITUTION: Inner face of a permanent magnet is arched with the rotational

axis of rotor as a center and the radial thickness at the pole border part of

the permanent magnet is set in the range of 0.3-0.7 times that at the pole

center part. Furthermore, outer face of the permanent magnet is curved

according to the formulas (I), (II). In the formulas, θ represents a

mechanical angular position (θ=0(rad) at the pole center of each

permanent magnet), rc represents the distance (mm) from the center of rotation

to the central part of the outer face of permanent magnet, rb represents the

01/23/2002, EAST Version: 1.02.0008

distance (mm) from the center of rotation to the pole border part on the outer face of permanent magnet, and P represents the number of poles of permanent magnet.

COPYRIGHT: (C) 1994, JPO&Japio

01/23/2002, EAST Version: 1.02.0008

(19)日本国特計庁 (JP) (12) 公開特許公報 (A) (11)特計出願公開番号

特開平6-217478

(43)公開日 平成6年(1994)8月5日

(51)Int.Cl.⁵

識別記号 庁内整理番号

FΙ

技術表示箇所

H 0 2 K 1/27

501 A 7103-5H

審査請求 未請求 請求項の数3 OL (全 14 頁)

(21)出願番号

(22)出顧日

特願平5-6493

平成5年(1993)1月19日

(71)出願人 000003078

株式会社東芝

神奈川県川崎市幸区堀川町72番地

(72)発明者 新田 勇

名古屋市西区葭原町 4丁目21番地 株式会

社東芝名古屋工場内

(72)発明者 谷本 茂也

名古屋市西区葭原町 4丁目21番地 株式会

社東芝名古屋工場内

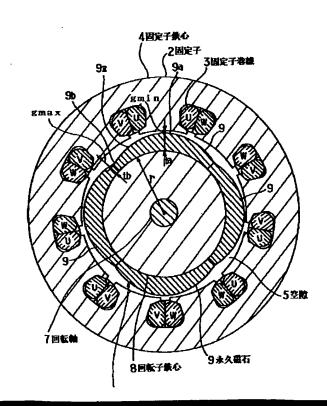
(74)代理人 弁理士 佐藤 強 (外1名)

(54)【発明の名称】 永久磁石形モータ

(57)【要約】

【目的】 本発明の永久磁石形モータは、コギングトル クを抑え得るようにしている。

【構成】 永久磁石9の内面を円弧面に形成し、且つこ の永久磁石9の磁極境界部の径方向厚さ寸法を磁極中央 部の径方向厚さの0.3~0.7倍の範囲内に設定し、 且つこの永久磁石9の外面92の形状を、非円弧面とな るように形成している。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 略リング状に等配した複数の永久磁石を 界磁手段とする回転子を有するものにおいて、前記永久 磁石の内面を円弧面に形成し、且つこの永久磁石の磁極 境界部の径方向厚さ寸法を磁極中央部の径方向厚さの * * 0.3~0.7倍の範囲内に設定し、且つこの永久磁石 の外面の形状を、下記(1)式および(2)式のr (θ) であらわされる曲面形状に形成したことを特徴と する永久磁石形モータ。

2

【数1】

$$\theta \neq 0$$
のとき
$$r(\theta) = rc \pm \{H(\theta) - rc\} - \cdots - (1)$$

$$H(\theta) = \{(cos^2 \phi + 4 \cdot a \cdot rc \cdot sin^2 \phi)^{1/2} - cos\phi\} / (2 \cdot a \cdot sin^2 \phi)$$

$$ttl, \phi = P \cdot |\theta| / 4$$

$$a = (2^{1/2} \cdot d - 2 \cdot rc) / d^2$$

$$d = rc - |rc - rb|$$

$$\theta = 0$$
のとき
$$r(\theta) = rc - \cdots - (2)$$

hetaは機械角角度位置(各永久磁石の磁極中央でheta = 0[rad])

r c は永久磁石の外面中央部に対する回転中心からの距 離[mm]

r bは永久磁石の外面磁極境界部に対する回転中心から の距離 [mm]

Pは永久磁石の全磁極数

【請求項2】 略リング状に等配した複数の永久磁石を※

夕。 【数2】 $r(\theta) = rc \pm gmin \cdot \{1-1/(1+Z \cdot |\theta|)\} ---- (3)$ ただし、Z=P・ (gmin/(rc-rb+gmin)-1)/ル

hetaは機械角角度位置(各永久磁石の磁極中央でheta = 0[rad])

r c は永久磁石の外面中央部に対する回転中心からの距

r bは永久磁石の外面磁極境界部に対する回転中心から の距離 [mm]

gminは最小空隙長 [mm]

Pは永久磁石の全磁極数

【請求項3】 略リング状に等配した複数の4 n (n は★

30★自然数)極の永久磁石を界磁手段とする回転子と、9 n 個のスロットの固定子鉄心を有する固定子とを備えたも のにおいて、前記永久磁石の内面を円弧面に形成し、且 つこの永久磁石の磁極境界部の径方向厚さ寸法を磁極中 央部の径方向厚さの0.3~0.7倍の範囲内に設定 し、且つこの永久磁石の外面と固定子内面との間の1極 分の空隙長を下記 (4) 式で表される $g(\theta)$ となるよ うに形成したことを特徴とする永久磁石形モータ。

※界磁手段とする回転子を有するものにおいて、前記永久

境界部の径方向厚さ寸法を磁極中央部の径方向厚さの

0.3~0.7倍の範囲内に設定し、且つこの永久磁石

の外面の形状を、下記(3)式の \mathbf{r} (θ)であらわされ

る曲面形状に形成したことを特徴とする永久磁石形モー

20 磁石の内面を円弧面に形成し、且つこの永久磁石の磁極

【数3】 $g(\theta) = gmin \cdot \{2 - 1/\cos(\theta/\alpha)\} ----- (4)$

ただし、

 $a = n \cdot \pi / \{4 \cdot \cos^{-1} (gmin/gmax)\}$

 θ は機械角角度位置(各永久磁石の磁極中央で θ =0[rad])

gmaxは最大空隙長 [mm]

gminは最小空隙長[mm] nは永久磁石の全磁極数/4

☆【0001】

【産業上の利用分野】本発明は、コギングトルク対策を 講じた永久磁石形モータに関する。

[0002]

【従来の技術】鉄心付き永久磁石形モータに発生するコ

パラメーターと永久磁石の起磁力のパラメーターとによ って支配される。起磁力の分布は、永久磁石と鉄心との 間に発生する空隙磁束密度分布に比例する。よって、こ の磁束密度分布によりコギングトルクが支配されるとも いえる。この磁束密度分布は周期的なため、磁極ピッチ の2倍の機械角を基本周期とする周波数成分の合成とし てとらえることができる。

【0003】まず、第1の従来例について述べる。従 来、永久磁石形モータには、永久磁石を界磁手段とする 回転子と、固定子鉄心を有する固定子とを備え、永久磁 10 なニーズも高まっている。 石の径方向の厚さ寸法を一定としたものがある。この種 モータでは、永久磁石における磁束密度は、図11の曲 線J1aで示すように、 方形波に近い波形となる。 これ を周波数成分に分解すると、図12の棒グラフJ1bで 示すように基本波に対し、その次数で除した量に近い量 の高調波を含んでいる。このように磁束密度に高調波成 分が含まれることによりコギングトルクが発生する。

【0004】このコギングトルクを抑制できるように対 策したモータを、第2の従来例として述べる。このモー タでは図13に示すように永久磁石51の径方向の厚み 20 寸法が異なるようにしたものがある。このものではその 永久磁石51の磁極中央部の厚み寸法に対して磁極境界 部の厚み寸法を小さくしており、具体的には、永久磁石 51の外面を、内面の曲率より小さい円弧形に形成して いる。このものでは、磁束密度分布を、図11の曲線J 2aで示すように正弦波に近付けることにより、図12 の棒グラフJ2bに示すように基本波成分以外の高調波 成分を全体的に減少させて、コギングトルクの軽減を図*

θ≠0のとき

*るようにしている。

[0005]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、上述し た第2の上記従来構成では、永久磁石51の径方向の厚 さ寸法を決定する外面の曲率が一定値であるため、磁束 密度分布を正弦波に近付けるには限界があり、一層のコ ギングトルク改善が要望されている。

4

【0006】また、コギングトルク改善に合わせて、モ ータ出力低下も抑制できれば、なお好ましく、このよう

【0007】本発明は上記事情に鑑みてなされたもので あり、第1の目的は、コギングトルクを抑え得る永久磁 石形モータを提供するにあり、第2の目的は、コギング トルクを抑え得ると共に、モータ出力の減少を最小限に 抑えることができる永久磁石形モータを提供するにあ る。

[0008]

【課題を解決するための手段】第1の目的を達成するた めに、請求項1の発明は、略リング状に等配した複数の 永久磁石を界磁手段とする回転子を有するものにおい て、前記永久磁石の内面を円弧面に形成し、且つこの永 久磁石の磁極境界部の径方向厚さ寸法を磁極中央部の径 方向厚さの0.3~0.7倍の範囲内に設定し、且つこ の永久磁石の外面の形状を、下記(5)式および(6) 式の $r(\theta)$ であらわされる曲面形状に形成したところ に特徴を有する。

[0009]

【数4】

hetaは機械角角度位置(各永久磁石の磁極中央でheta = 0[rad])

rcは永久磁石の外面中央部に対する回転中心からの距

rbは永久磁石の外面磁極境界部に対する回転中心から の距離 [mm]

Pは永久磁石の全磁極数

【0010】第2の目的を達成するために、請求項2の

※段とする回転子を有するものにおいて、前記永久磁石の 内面を円弧面に形成し、且つこの永久磁石の磁極境界部 の径方向厚さ寸法を磁極中央部の径方向厚さの0.3~ 0.7倍の範囲内に設定し、且つこの永久磁石の外面の 形状を、下記 (7) 式の $r(\theta)$ であらわされる曲面形 状に形成したところに特徴を有する。

[0011]

【数5】

6 $r(\theta) = rc \pm gmin \cdot \{1-1/(1+Z \cdot |\theta|)\}$ ---- (7) ただし、Z=P・{gmin/(rc-rb+gmin)-1}/エ

 θ は機械角角度位置(各永久磁石の磁極中央で θ =0 [rad])

rcは永久磁石の外面中央部に対する回転中心からの距 離 [mm]

rbは永久磁石の外面磁極境界部に対する回転中心から の距離 [mm]

gminは最小空隙長 [mm]

Pは永久磁石の全磁極数

【0012】同じく第2の目的を達成するために、請求 項3の発明は、略リング状に等配した複数の4n(nは*

*自然数)極の永久磁石を界磁手段とする回転子と、9 n 個のスロットの固定子鉄心を有する固定子とを備えたも のにおいて、前記永久磁石の内面を円弧面に形成し、且 つこの永久磁石の磁極境界部の径方向厚さ寸法を磁極中 央部の径方向厚さの0.3~0.7倍の範囲内に設定 10 し、且つこの永久磁石の外面と固定子内面と間の1極分

の空隙長を下記(8)式で表される $g(\theta)$ となるよう に形成したところに特徴を有する。

[0013]

【数6】

$$g(\theta) = gmin \cdot \{2-1/\cos(\theta/\alpha)\} ---- (8)$$

ただし、

$$\alpha = n \cdot \pi / \{4 \cdot \cos^{-1}(gmin/gmax)\}$$

θは機械角角度位置(各永久磁石の磁極中央でθ=0 [rad])

gmaxは最大空隙長 [mm]

gminは最小空隙長 [mm]

nは永久磁石の全磁極数/4

[0014]

【作用】永久磁石形モータにおいて、コギングトルクを 減少させる方法としては、2通りがある。まず、破束密 度分布のすべての高調波成分を減少させる方法がある。 明では、永久磁石の磁極境界部の径方向厚さ寸法を磁極 中央部の径方向厚さの0.3~0.7倍の範囲内に設定 し、且つ永久磁石の外面形状を、前述の(5)式および (6)式の $r(\theta)$ であらわされる曲面形状に形成した ことで、磁束密度分布のすべての高調波成分を減少し、 コギングトルクが減少する。

【0015】コギングトルクを減少させる他の方法とし ては、高調波のうち3次、5次などの比較的低次の高調 波をある程度残留させ、その他の高次の高調波を減少さ せる方法である。請求項2および3の発明はこれを考慮 40 してなされている。この場合、固定子鉄心のスロット数 が磁極数の2倍以上の場合に有効である。これは、コギ ングトルクが磁束密度の高調波の相互作用に発生するた めである。つまり、低次の高調波と対となる高次の高調 波を減少させ、相互作用を弱めてコギングトルクを低減 させるものである。また永久磁石の磁極中央で磁束密度 の基本波と位相が半周期異なる3次の高調波が残留する ことにより、基本波の減少を小さく抑え、モータ出力の 減少を抑えることが可能となる。

※久磁石の磁極境界部の径方向厚さ寸法を磁極中央部の径 方向厚さの0.3~0.7倍の範囲内に設定し、且つこ の永久磁石の外面の形状を、前述の(7)式の $r(\theta)$ であらわされる曲面形状に形成したから、高調波のうち 3次、5次などの比較的低次の高調波をある程度残留さ せ、その他の高次の高調波を減少させ、もってモータ出 力を低減させることなくコギングトルクを抑制できる。 【0017】また、請求項3の発明では、永久磁石の磁 極境界部の径方向厚さ寸法を磁極中央部の径方向厚さの 請求項1の発明はこれを考慮してなされている。この発 30 0.3~0.7倍の範囲内に設定し、且つこの永久磁石 の外面と固定子内面との1極分の空隙長を前述の(8) 式で表される $g(\theta)$ となるように形成したことによ り、高調波のうち3次、5次などの比較的低次の高調波 をある程度残留させ、その他の高次の高調波を減少さ せ、もってモータ出力を低減させることなくコギングト ルクを抑制できる。

[0018]

【実施例】以下、本発明の第1の実施例につき図1ない し図4を参照しながら説明する。まず、図2において全 体構成を述べる。フレーム1の内側には、固定子鉄心2 および巻線3を有する固定子4が設けられており、ま た、この固定子4と空隙5を介して回転子6が配設され ている。この回転子6は、回転軸7と、この回転軸7に 取着された回転子鉄心8と、この回転子鉄心8の外周面 に略リング状に等配された状態で取着した界磁手段とし ての複数の永久磁石9とを有して構成されている。

【0019】この永久磁石9はフェライトにより構成さ れており、この場合4極あって隣どうしで逆極性となる ように着磁されている。 そして、 図1 に示すように、 こ

る半径 r の円弧面に形成され、且つこの永久磁石9の磁 極境界部9 b の径方向厚さ寸法 t b は、磁極中央部9 a の径方向厚さ寸法 t a の0.3~0.7倍の範囲内に設 定され、且つこの永久磁石の外面9 z の形状を、下記 *

θ≠0のとき

* (9) 式および (10) 式のr (θ) であらわされる曲 面形状に形成している。

[0020]

【数7】

 θ は機械角角度位置(各永久磁石の磁極中央で $\theta=0$ [rad])

r c は永久磁石の外面中央部に対する回転中心からの距 20 離 [mm]

r bは永久磁石の外面磁極境界部に対する回転中心から の距離 [mm]

Pは永久磁石の全磁極数

【0021】しかして、今、上記磁極中央部9aの径方※

※向厚さ寸法 t a e f e

[0022]

【表1】

θ	8	r (0)
[rad]	[deg]	[mm]
0.000	0.000	23, 300
0.017	1.000	23. 297
0. 035	2.000	23. 288
0.052	3.000	23. 273
0.070	4.000	23. 252
0.087	5.000	23. 226
0. 105	6.000	23. 194
0. 122	7.000	23. 156
0.140	8.000	23. 114
0. 157	9.000	23.067
0.175	10.000	23.015
0. 192	11.000	22. 960
0. 209	12.000	22. 900
0. 227	13.000	22. 837
0. 244	14.000	22. 771
0. 262	15.000	22.702
0. 279	16.000	22. 631
0. 297	17.000	22. 558
0.314	18.000	22. 483
0.332	19.000	22. 407
0.349	20.000	22. 330
0.367	21.000	22. 252
0. 384	22.000	22. 174 22. 096
0.401	23.000	22. 096 22. 018
0.419	24.000	21. 941
0. 436	25.000	21. 864
0.454	26.000	21. 788
0.471	27.000 28.000	21. 714
0.489	28.000 29.000	21. 641
0.506	30.000	21. 570
0. 524 0. 541	31.000	21. 500
0.541	32.000	21. 433
0. 576	33.000	21. 368
0. 593	34.000	21. 305
0.611	35.000	21. 244
0. 628	36.000	21. 187
0.646	37.000	21. 131
0.663	38.000	21.079
0. 681	39.000	21.030
0.698	40.000	20.983
0.716	41.000	20.940
0.733	42.000	20.900
0.750		20.863
0.768		20.830
0.785		20.800

このように構成した本実施例の場合、図3に曲線H1a 40*例(J2c)に比して、低くなる。 で示すような磁束密度分布となり、第1の従来例(曲線 J1a)と第2の従来例(曲線J2a)とのほぼ中間的 な磁束密度分布となる。また、図4の棒グラフH1bか ら判るように、すべての高調波成分が減少する。これに て、図5のH1cから分かるように、本実施例のコギン グトルクは、第1の従来例(J1c)および第2の従来*

【0023】次に、図6は本発明の第2の実施例を示 し、この第2の実施例においては、1極分の永久磁石1 1の外面11zの形状を、下記 (11) 式の $r(\theta)$ で あらわされる曲面形状に形成している。

[0024]

【数8】

 $r(\theta) = rc \pm gmin \cdot \{1-1/(1+Z \cdot |\theta|)\}$ ---- (11) ただし、 $Z=P \cdot \{gmin/(rc-rb+gmin)-1\}/\pi$

rcは永久磁石の外面中央部に対する回転中心からの距離[mm]

rbは永久磁石の外面磁極境界部に対する回転中心から の距離[mm]

gminは最小空隙長 [mm]

Pは永久磁石の全磁極数

この場合、この $r(\theta)$ は表2に示すようになり、最大*

12

*距離rmaxは23.3mmとなり、最小距離rminは20.8mmとなる。従って、ギャップの差は2.5mmとなる。なお、この場合永久磁石11の外面11zの形状は放物線形状となる。

[0025]

【表2】

θ	8	r (0)	
[rad]	[deg]	[mm]	
0.000	0.000	23. 300	
0.017	1.000	23. 288	
0.035	2.000	23. 275	
0.052	3.000	23. 262	
0.070	4.000	23. 248	
0.087	5.000	23. 233	
0. 105	6.000	23. 219	
0.122	7.000	23. 203	
0. 140	8.000	23. 187	
0. 157	9.000	23. 170	
0. 175	10.000	23. 153	
0. 192	11.000	23. 135	
0. 209	12.000	23. 116	
0. 227	13.000	23. 096	
0. 244	14.000	23. 075	
0. 262	15.000	23. 054	
0.279	16.000 17.000	23. 031 23. 007	
0. 297	17. 000 18. 000	22. 982	
0.314	19.000	22. 955	
0.349	20.000	22. 928	
0. 367	21.000	22.898	
0.384	22.000	22.867	
0.401	23.000	22. 835	
0.419	24.000	22.800	
0.436	25.000	22. 763	
0.454	26.000	22.724	
0.471	27.000	22. 682	
0.489	28.000	22. 638	
0.506	29.000	22. 590	
0.524	30.000	22. 539	
0.541	31.000	22. 484	
0.559	32.000	22. 425	
0.576	33.000	22. 361	
0.593	34.000	22. 292	
0.611	35.000	22. 216	
0.628	36.000	22. 133	
0.646	37.000	22. 043	
0.663	38.000	21. 943	
0.681	39.000	21.832	
0.698	40.000	21. 709	
0.716	41.000	21.571	
0.733	42.000	21.415	
0.750	43.000	21. 238	
0.768	44.000	21.035	
0.785	45.000	20.800	
	9110 - ベニオト ※単次の真細波がある程度健		

この第2の実施例によれば、図3に曲線H2aで示すような磁束密度分布となり、また、図4の棒グラフH2b

※低次の高調波がある程度残留し、その他の高次の高調波は減少している。これにより、相互作用を弱めてコギン

例のコギングトルクは図五のH2cで示すように、第1 の従来例およびだ2の実施例の場合に比して、低くなっ ていることがわかる。また永久磁石11の磁極中央で磁 東密度の基本波と位相が半周期異なる3次の高調波が残 留することにより、基本波の減少を小さく抑え、モータ 出力の減少を抑えることができる。 *【0026】図7は、本発明の第3の実施例を示している。永久磁石21の外面21zと固定子内面4aとの間の1極分の空隙長を、下記(12)式で表されるg(θ)となるように形成している。

14

[0027]

【数9】

 $g(\theta) = gmin \cdot \{2 - 1/\cos(\theta/\alpha)\} ---- (12)$

ただし、

 $\alpha = n \cdot \pi / \{4 \cdot \cos^{-1} (gmin/gmax)\}$

 θ は機械角角度位置(各永久磁石の磁極中央で θ =0

gmaxは最大空隙長 [mm]

gminは最小空隙長[mm]

nは永久磁石の全磁極数/4

【0028】しかして、今、上記磁極中央部21aの径 方向厚さ寸法taを5mmとし、また、上記磁極境界部※ %21 bの径方向厚さ寸法t bを2. 5 mmとし、最小空隙長g m i nを0. 7 mmとし、最大空隙長g m a x を3. 2 mmとしている。このとき、空隙長g (θ) の具体的値は表3 に示すようになる。

[0029]

【表3】

		10
θ	θ	g (8)
[rad]	[deg]	[mm]
0.000	0.000	0.700
0.017	1.000	0.700
0.035	2,000	0.701
0.052	3.000	0.703
0.070	4.000	0.705
	5. 000	0.708
	6. 000	0.711
0.105	7. 000	0.716
0.122	8.000	0.721
0.140	9.000	0.726
0. 157	10.000	0. 733
0. 175	11.000	0.740
0. 192	12.000	0.748
0. 209	13.000	0.757
0. 227	14.000	0.767
0. 244	15.000	0.777
0. 262		0.789
0. 279		0.802
0. 297	17.000	0.816
0. 314	18.000	0.832
0.332	19.000	0.848
0.349	20.000	
0.367		
0. 384		
0.401		
0.419		
0.436		
0.454		
0.471		
0.489		200
0,506		1 100
0.524		
0.54		
0.559		
0.57		
0. 59	34.00	
0.61		
0. 62		
0.64		
0.66	3 38.00	0 1.677
0. 68	1 39.00	0 1.795
0.69	8 40.00	
0.71	6 41.00	
0. 73	3 42.00	
0. 75		0 2.528
0.76		0 2.823
0.78		
<u> </u>		

このように構成した本実施例の場合、図8に曲線H3aで示すような磁束密度分布となり、第1の従来例(曲線Aa)と第2の従来例(曲線Ba)とのほぼ中間的な磁束密度分布となる。また、図9の棒グラフH3bから判るように、高調波のうち3次、5次などの比較的低次の高調波がある程度残留し、その他の高次の高調波は減少している。これにより、相互作用を弱めてコギングトルクを低減させることができる。すなわち、図10のH3 cで分かるように、本実施例のコギングトルクは、第1の従来例および第2の実施例の場合に比して、低くなっ

このように構成した本実施例の場合、図8に曲線H3a 40*波と位相が半周期異なる3次の高調波が残留することにで示すような磁束密度分布となり、第1の従来例(曲線 より、基本波の減少を小さく抑え、モータ出力の減少を 抑えることができる。

[0030]

【発明の効果】請求項1の発明によれば、コギングトルクを抑えることができ、また請求項2および請求項3の発明によれば、コギングトルクを抑え得ると共に、モータ出力の減少を最小限に抑えることができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の第1の実施例を示す全体の横断平面図

【図3】磁束密度分布を示す図

【図4】次数ごとの磁束密度を示す図

【図5】コギングトルクを示す図

【図6】本発明の第2の実施例を示す永久磁石部分の横 断平面図

【図7】本発明の第3の実施例を示す永久磁石部分の横 断平面図

【図8】磁束密度分布を示す図

【図9】次数ごとの磁束密度を示す図

【図10】 コギングトルクを示す図

18 および第2の従来例を

【図11】第1の従来例および第2の従来例を説明する ための磁束密度分布を示す図

【図12】次数ごとの磁束密度を示す図

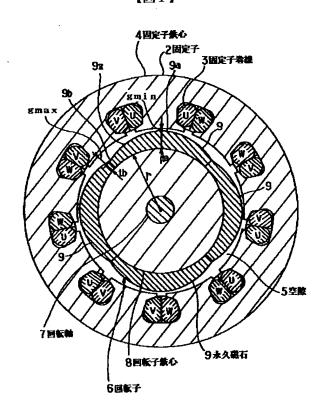
【図13】第2の従来例における永久磁石部分の横断平 面図

【符号の説明】

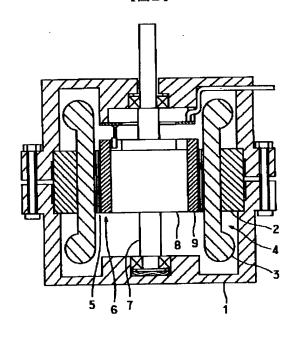
2は固定子鉄心、4は固定子、5は空隙、6は回転子、7は回転軸、8は回転子鉄心、9,11,21は永久磁石、9z,11z,21zは外面を示す。

10

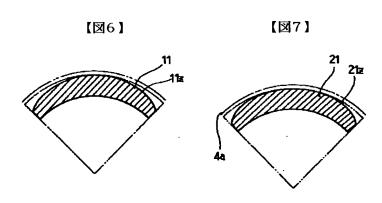
【図1】

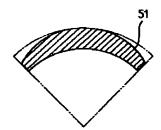


【図2】

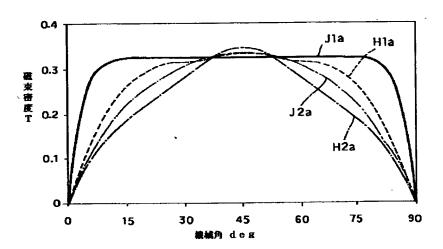


【図13】

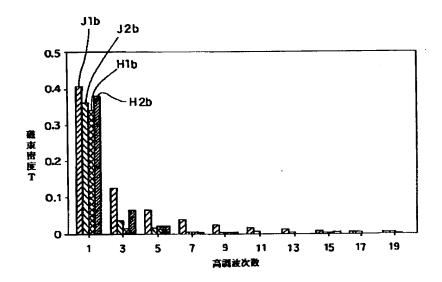




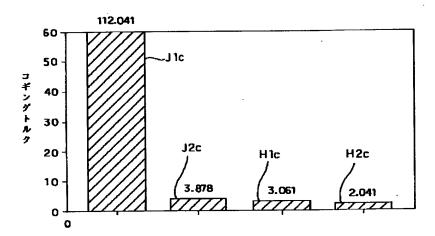
【図3】



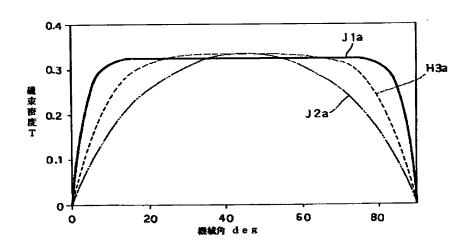




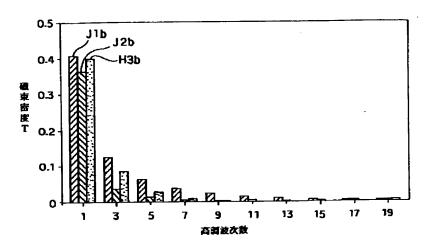
【図5】



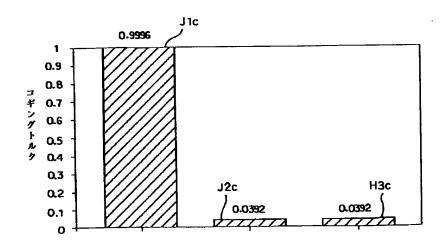
【図8】



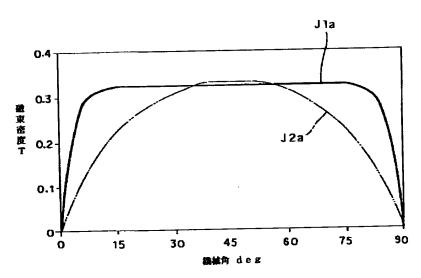
【図9】



【図10】



【図11】



[図12]

